(Translation) (12) Japanese Utility Model Gazette (Y2)

(11) Utility Model Registration No. 2562959

(24) Date of Registration: November 7, 1997

(45) Date of Issue: February 16, 1998

(51) Int. Cl.: F16H 61/04 61/28

// F16H 59:44

(21) Filing No.: Japanese Utility Model Application No. 2(1990)-101010

(22) Filing Date: September 28, 1990

(65) Japanese Unexamined Utility Model Publication No. 4(1992)-58663

(43) Date of Publication: May 20, 1992

(73) Owner of Utility Model Right: Nissan Diesel Motor Co., Ltd.

(72) Name of Creator: Isamu OKAMOTO

(72) Name of Creator: Jyun KAJINAMI

(72) Name of Creator: Toshio KITAMURA

(74) Name of Attorney: Fujio SASAJIMA

(56)Reference: Japanese Unexamined Utility Model Publication No.

H01(1989)-32967 (JP, U)

(54) Title of the Device: Vehicular Multistage Transmission

(57) Scope of Claim for Utility Model Registration [Claim 1]

A vehicular multistage transmission in which a subtransmission for switching high and low is arranged in an input and output sides of a main transmission, comprising:

shift position specifying means;

a shift change control circuit that sends a shift change command based on a shift position specifying signal outputted from the shift position specifying means; and

a transmission control circuit that sends a drive signal to a predetermined actuator of an actuator for performing shift change of the main transmission and an actuator for actuating the switching high and low of each subtransmission, by

receiving the command signal from the shift change control circuit;

wherein there is provided a transmission control device that sends the driving signal to each actuator at the same time, based on a detecting signal outputted from a vehicular speed detecting means that detects a vehicular speed, when the vehicular speed is substantially zero, based on the shift position specifying signal.

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 実用新案登録公報(Y2)(11)美用新案登録器号

第2562959号

(45) 発行日 平成10年(1998) 2月16日

(24)登錄日 平成9年(1997)11月7日

(51) Int.CL ⁶		織別紀号	庁内整理番号	ΡI		技術表示體所
F16H	61/04			F16H	61/04	
	61/28				61/28	
# F16H	59: 44					

請求項の数1(全 10 頁)

(21)出願番号	実療平2-101010	(73)実用新梁権者 999999999			
		日産ディーゼル工業株式会社			
(22)出版日	平成2年(1990)9月28日	埼玉県上尾市大字壱丁目1番地			
· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,,	(72)考集者 岡本 敷			
(65)公頃番号	実関平4-58663	埼玉県上尾市大学改丁自1番地 日底デ			
(43)公服日	平成4年(1992)5月20日	ィーゼル工業株式会社内			
(30) 22 14 12	1,242 1, (1002) 0,020 2	(72)考案者 規並 順			
		埼玉県上尾市大学壱丁目1番地 日産デ			
		ィーゼル工選終式会社内			
		(72)考案者 北村 俊夫			
		均五以上尾前大字卷T目1番地 日遊デ			
		ィーゼル工学株式会社内			
		(74)代理人 弁理士 管島 官二雄			
		(14/164)()/41 EM B=46			
		審查官 萊紹 雅樹			
		(56)参考文献 実際 平1-32967 (JP, U)			

(54) 【考案の名跡】 昨両用多段変速接

1

(57)【冥用新案登録請求の範囲】

【請求項1】主変速機の入方側及び出力側に高低切換用の副変速機を備えてなる車両用多段変速機において、シット位置指定手段と、該シフト位置指定手段から出力されるシフト位置指定信号に基づいてシフトチェンジ指令を発するシフトチェンジ副御回路と、該シフトチェンジ制御回路からの指令信号を受けて主変速機の高低切換操作用のアクチュエータ及び各副変速機の高低切換操作用のアクチュエータのうち所定のアクチュエータへ駆動信号を発するトランスミッション制御回路を含んで構成され、車速を検出する真速検出手段から出力される検出信号に基づいて、車速が略りの時には前記シフト位置指定信号に基づいて各アクチュエータに同時に駆動信号を発するように構成された変速副御装置を設けたことを特徴とする真両用多段変速機。

2

【考案の詳細な説明】

<産業上の利用分野>

本考案は、車両用多段変速機に関し、特に、主変速機 の入力側及び出力側に高低切換用の副変速機を備えてな る車両用多段変速機において、変速操作時間を短端化す る技術に関する。

<従来の技術>

ンジ用アクチェエータ及び各副変速機の高低切換操作用 従来、トレーラを牽引するトラクタ等では、通常のトのアクチュエータのうち所定のアクチェエータへ駆動信 ラック等に比べて車両給重量が重くなることから、定行 号を発するトランスミッション制御回路を含んで構成さ 10 性能を向上させるために主変速機の入力側及び出力側に れ、車速を検出する車速検出手段から出力される検出信 矢々高低切換用の副変速機を備えた多段変速機が搭載さ 日に基づいて 車速が駆りの時には前記シフト位置指定 れる。

尚、主変速機の出力側のみに高低切換用の副変速機を 備えた多段変速機として、従来、実開平2 - 44158号公 線に示すものがある。 (2)

前記のような入力側及び出力側に夫々高低切換用の副 変速機を備えた多段変速機の構成を第3図に示して説明 する。

3

図において、入力側に設けられる副変速機(以下、スプリットギヤ段と称する)において、図示しないエンジンからの動力を入力するメインドライブシャフト(入力 軸)51と、主変速機(以下、メインギヤ段と称する)において、メインドライブシャフト51と同一軸上に配置され、前端がメインドライブシャフト51内に軸支されるメインシャフト51と同一軸上に配置され、前端がメインシャフト52内に軸支されるサブメインシャフト(出力軸)53と、メインドライブシャフト51及びメインシャフト52と平行して配置されるカウンタシャフト54及びリバースシャフト55が設けられている。

前記メインドライブシャフト51には、シャフト回りに遊転するスプリッタギヤZSkが設けられ、クラッチギヤSがスライド自在に設けられている。又、メインシャフト52には、図中左方向から順にドライブギヤZ4M,3速ギヤZ3M,2速ギヤZ3Mとの情に、デライブギヤZ4Mと3速ギヤZ3Mとの情に、ドライブギヤZ4Mと3速ギヤZ3Mとの情に、ドライブギヤZ4Mと3速ギヤZ3Mとの情に、デライブギヤZ4Mとの間及び1速ギヤZ3MとリバースギヤZ7Mとの情に、デックラッチギヤS7,58,59がスライド自在に設けられている。カウンタシャフト54には、前記スプリッタギヤZ5M及びドライブギヤZ4M~1速ギヤZ3Mと常時職み合うカウンタギヤZ5C,Z4C,Z3C,Z1CとリバースギヤZ4Mにリバースシャフト55上を遊転するリバースアイドラギヤZRIを介して暗み合うリバースカウンタギヤZRCが固定され一体に回転する。

レンジギヤ段において、メインシャフト52後部にスプライン嵌合するハイギヤZHkが、サブカウンタシャフト55に固定されるサブカウンタハイギヤZHCと常時噛み合って設けられている。

又、前端がメインシャフト52内に軸支されるサブメインシャフト53上を遊転するローギャZLkが前記サブカウンタシャフト55に固定されるサブカウンタローギャZLCと常時職み合って設けられている。前記ハイギャZHMとローギャZLMとの間には、スライド自由にクラッチギャ6 40 1が設けられている。そして、前記サブメインシャフト5 3かちプロペラシャフトに動力が伝達される。

かかる多段変速機では、前進12段の変速位置を有する。

第4図は変速段と使用ギャの組み合わせ図である。 <考案が解決しようとする課題>

ところで、上述のような多段変速機において、例えば、第6図のシフトタワーにおけるシフトレバー位置が ニュートラルNで、スプリットギヤ段の高低切換用スイッチが低側(LOW)である停車状態から、シフトレバー を「3」位置にシフトすると同時に、前記スプリットギャ段の高低切換用スイッチを高側(HIGH)にする変速操作を行った場合。従来では、最初にレンジギャ段を高側に変速し、次に、メインギャ段を3速にギャ入れし、見に、スプリットギャ段を高側に変速するようにしている。

以上のようにメインギヤ段、スプリットギヤ段及びレンジギヤ段の変速操作は、一つの段の変速が終了してから、次の段の変速に進むため、全ての変速が終了するま 10 でに時間が掛り、発着が遅れるという問題点がある。

例えば、メインギヤ段の変速時間が0.4秒。スプリットギヤ段の変速時間が0.3秒、レンジギヤ段の変速時間が0.3秒であるとすると、発進ギヤセット終了時間は、台計1.0秒を要する。

そこで、本考案は以上のような従来の問題点に鑑み、 例えば宣両の停車状態からの発進ギャセット終了時間の 短縮化を図ることを目的とする。

<課題を解決するための手段>

このため、本考案の享両用多段変速機は、第1回に示 すように、主変速機の入方側及び出方側に高低切換用の 副変速機を備えてなる草両用多段変速機において、シフト位置指定手段と、該シフト位置指定手段から出力されるシフト位置指定信号に基づいてシフトチェンジ指令を発するシフトチェンジ制御回路と、該シフトチェンジ制御回路からの指令信号を受けて主変速機のシフトチェンジ制の路からの指令信号を受けて主変速機のシフトチェンジ制の路からの指令信号を受けて主変速機のシフトチェンション・ボータへ駆動信号を発するトランスミッション制御回路を含めて構成され、車速を検出する車速検出手段から出力される検出信 30 号に基づいて、車速が略りの時には前記シフト位置指定信号に基づいて各アクチェエータに同時に駆動信号を発するように構成された変速副御装置を設けた構成とする。

<作用>

かかる構成において、例えば、停車状態からの発進の ギヤチェンジ指令に基づいて、全てのギヤ段を同時に操 作して変速を行うようにした結果、変速が終了するまで に時間が掛からず、発道を速やかに行うことができる。

尚、停車時には車速がりであるため、全ての変速動作 (同期装置の同期作用)はギヤとシャフトの回転に対し てブレーキを掛けるが、この時の回転変化置は走行中に 比較して小さく、全ての変速を同時に行っても、同期装 置の負荷が大きくならない。

<実施例>

以下、本考案の実施例を図面に基づいて説明する。 第2図は本考案の一実施例のハードウェア構成図を示 *

との図において、エンジン11には、機械式クラッチ12 を介して多段変速機 (トランスミッション) Tが取り付 50 けられ、その出力軸はプロペラシャフト14を介して図示 しないリヤアクスルに連結している。

とのトランスミッションTは、主変返機(メインギヤ 段) 13の入力側に副変速機 (スプリットギヤ段) 138 を、出力側に副変速機(レンジギヤ段)13Aを夫ャ備え たものである。

又、エンジン11には、燃料噴射ポンプ15が設けられて いる。

前記クラッチ12には、そのストローク量からクラッチ の断・接を検出するクラッチ位置センサ15と、クラッチ 駆動用アクチュエータ17が装着されている。

又、前記トランスミッション丁には、そのカウンタシ ャフトの回転速度を検出するカウンタシャフト回転速度 センサ18と、トランスミッションTの出力軸の回転数か ら車退を検出する車速センサ19と、トランスミッション Tを操作する空気圧を利用したアクチュエータ20,20A.2 GB及びシフト位置を検出するシフト位置センザ21,21A,2 1Bが装者されている。尚. アクチュエータ20及びシフト 位置センサ21はメインギヤ段13用のもの、アクチュエー タ2GA及びシフト位置センサ21Aはスプリットギヤ段13B 用のもの、アクチュエータ20B及びシフト位置センサ21B 20 a,49b,49cによって検出され、2 つのシフト位置及びニ はレンジ用のものである。22及び25は夫ャクラッチペダ ル23の位置を検出するクラッチペダルブッシュ位置セン サ及びクラッチペダルフリー位置センサ、32はアクセル ペダル24の位置を検出するアクセルペダル関度センサで

26は運転室内に設けられてシフトチェンジの際にシフ ト段を指定するためのシフトタワーで、シフトレバー27 が設けられ、該シフトレバー27には、スプリットギヤ段 138の切換スイッチ28が設けられている。

しないポジションスイッチからの信号に基づいて変速終 了を知らせるブザーである。

一方、コントロールユニット40は、シフトタワー26か ちの電気的なシフト位置指定信号に基づいてシフトチェ ンジ指令を発するシフトチェンジ制御回路と、該シフト チェンジ制御回路からの指令信号を受けて所定のアクチ ュエータ20,20A,20Bへ駆動信号を発するトランスミッシ ョン副御回路と、シフトチェンジ制御回路からの指令信 号に基づいてクラッチアクチュエータ17の駆動を訓御す るクラッチ断続訓御回路等からなる変速制御装置を備え 40

第3図は各ギヤ段の構成並びに各ギヤ段に対応するア クチュエータの構成を示す図で、その説明は従来の説明 の際に行ったので省略する。

第4図は先に述べたように変速段と使用ギヤの組み台 わせ図である。

又、第5図はアクチュエータ及びシフト位置センサの 詳細図である。

との図において、スプリットギヤ段13B用のアクチェ エータ20Bは、エアシリンダ装置41からなり、該エアシ 50 は、ステップ5に進む。

リンダ装置41のピストン室a,bに出入りさせるエアをマ グネチックバルブ42a、42bで切り換えることによって、 図の高側と低側に切り換えられ、高側はシフト位置セン ザ21B-1によって検出され、低側はシフト位置センサ2 18-2によって検出される。

又、レンジギヤ段13Aのアクチュエータ2GAは、エアシ リンダ装置43からなり、該エアシリンダ装置43のビスト ン室a,bに出入りさせるエアをマグネチックバルブ44a.4 46で切り換えることによって、図の高側と低側に切り換 10 えられ、高側はシフト位置センサ21A-1によって検出 され、低側はシフト位置センザ21A-2によって検出さ ns.

更に、メインギヤ段13用のアクチュエータ20は、セレ クト用のエアシリンダ装置45とシフト用のエアシリンダ 装置46とからなり、各エアシリンダ装置45.46のピスト ン室a.bに出入りさせるエアをマグネチックバルブ47a.4 7b,48a,48bで切り換えることによって、3つのセレクト 位置と2つのシフト位置及びニュートラル位置とに切り 換えられ、3つのセレクト位置はセレクト位置センサ49 ュートラル位置はシフト位置センザ21-1,21-2,21-3 によって検出される。

尚。セレクト用のエアシリンダ装置45においては、ビ ストンのスライド動作によって作動するストライカ50が 設けられており、このストライカ50の作動により、3つ のセレクタレバー50a,50b,50cのいずれか一つが選択さ

セレクタレバー50aは、5速と6速の切り換えを担 い. セレクタレバー50bは、2 遠、4速と 1 遠、3速の切り 30はトランスミッションポジション表示器、31は図示 30 換えを担い、セレクタレバー50cは、リバースの切り換 えを担う。

> 以上のような多段変速機において、前記コントロール ユニット40の変速制御装置は、草速センサから出力され る後出信号に基づいて、事逮が略()の時には前記シフト 位置指定信号に基づいて各アクチュエータに同時に駆動 信号を発するように構成され、第7回のフローチャート のような制御を実行する。

とのフローチャートにおいて、第6回のシフトタワー 26におけるシフトレバー27位置がニュートラルNで、ス - プリットギヤ段13Bの高低切換用スイッチ28が低側(LO w) である停車状態であり、実ギヤ位置が、スプリット ギャ段138「低」、メインギャ段13「N」. レンジギヤ 段13A「低」であるステップ!の状態から、シフトレバ ー27を操作して、ステップ2の如く、シフトレバー27位 置が「3」で、スプリットギヤ段138の高低切換用スイ ッチ28が高側 (HICH) となるようにセットする。

そして、ステップ3では、草速センサ19から出力され る検出信号に基づいて車速が()か否かを判定し、車速() 即ち、停車時であれば、ステップ4に進み、0でなけれ (4)

ステップ5では、従来と同様の変速制御が実行され

即ち、最初にレンジギヤ段13Aを低側から高側に変速 し、レンジギヤ段134が高側に変速完了したことをポジ ションスイッチで確認し、次に、メインギャ段13を3速 にギヤ入れし、メインギヤ段13を3速にギヤ入れしたこ とをポジションスイッチで確認し、次に、スプリットギ **ヤ段138を高側に変速し、これをポジションスイッチで** 確認して、ブザーを一定時間作動する。

ステップ4では、スプリットギヤ段138、メインギヤ 段13. レンジギヤ段134夫々の変退操作を同時に行い. 全ての変速が終了したことをポジションスイッチで確認 して、ブザー31を一定時間作動する。

かかる構成によると、停車状態からの発進のギヤチェ ンジ指令に基づいて、全てのギヤ段を同時に操作して変 速を行うようにした結果、変速が終了するまでに時間が 掛からず、発進を速やかに行うことができる。

尚、先に述べたように、例えば、メインギヤ段13の変 速時間が0.4秒、スプリットギヤ段138の変速時間が0.3 秒 レンジギヤ段13Aの変速時間が0、3秒であるとする と、発道ギヤセット終了時間は、従来の1.0秒に対し て 0.4秒であり、0.6秒の短縮を図ることができる。

ととで、停車時からの発進の際に全てのギヤ段を同時 に変速できる理由について説明する。

即ち、停車時には車速がりであるため、全ての変速動 作(同期装置の同期作用)はギヤとシャフトの回転に対 してプレーキを掛けるが、この時の回転変化置は走行中 に比較して小さく、全ての変速を同時に行っても、同期 装置の負荷が大きくならないためである。

ととで、同期機構の付いた主変速機及び副変速機を有 30 する変速機においては、主・副変速機の同時変速は、一 方のシンクロ作用が他方のシンクロ作用による負荷の変 化で同期がずれ、同期が完了しないうちにギヤ入れが行 われることになり、ギヤ鳴き等の発生原因ともなるた め、好ましくなくこれは本来は行うべきではない。

* しかし、停車時、シンクロ負荷が小さい場合は、上記 のような弊害が少ない。

そとで、本考案にあっては、草速を検出し、車両走行 中は、ギヤ鳴き等を防止するような変速を実行し、停車 時のみに同時変速を認め、変速時間の短縮化を図るよう にしているのである。つまり、草速を検出し、との草速 に対応して、ギヤ鳴き等の防止や変速時間の短縮を同時 に図ることができるものである。

尚、上記真確例の構造は、本考案の構造的制約を示す 10 ものではなく 本考案は実用新案登録語求の範囲に記載 された範囲内で変形が自由である。

<考案の効果>

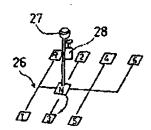
以上説明したように、本考案の車両用多段変速機によ れば、主変速機の入力側及び出力側に高低切換用の副変 速機を備えてなる車両用多段変速機において、車速が略 ①の時には前記シフト位置指定信号に基づいて各アクチ ュエータに同時に駆動信号を発して、全てのギヤ段の変 速を同時に行うようにしたから、例えば、停車時からの 発進の際の変速時間の短縮化を図れ、発進を迅速に行う 20 ととができる実用的効果大なるものである。

【図面の簡単な説明】

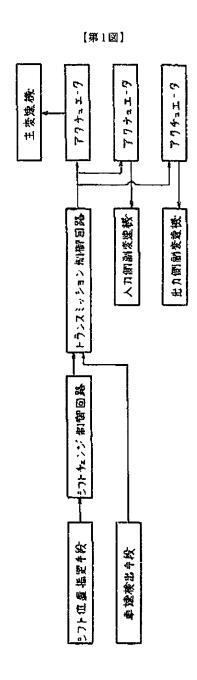
第1回は本考案に係る車両用多段変速機の構成図. 第2 図は同上真施例のシステム図、第3図は同上の多段変速 機の構成図、第4図は変速段と使用ギャの組み合わせ 図、第5図はアクチュエータ及びシフト位置センサの詳 細断面図、第6図はシフトタワーにおけるシフトバター ン図、第7図は同上実施例の制御手段の作用を説明する フローチャートである。

13…主変速機(メインギヤ段)、138…副変速機(スプ リットギヤ段) 134…副変速機(レンジギヤ段)、19 …車速センサ、20,204,20B…アクチュエータ、21,21-1,21-2,214,214-1,214-2,218,218-1,218-2…シフ ト位置センサ、4G…コントロールユニット、42a,42b,44 a.44b…マグネチックバルブ、T…多段変速機(トラン スミッション)

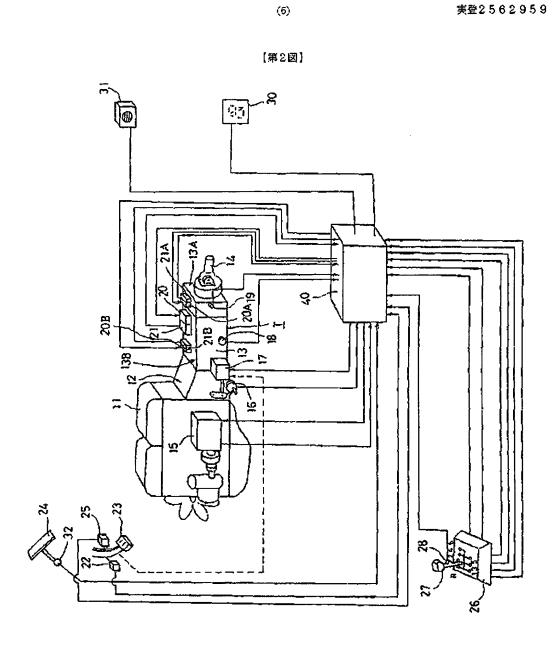
【第6図】



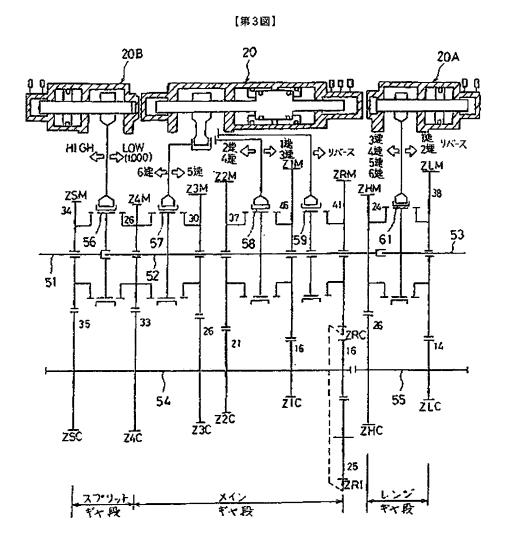
実登2562959



美登2562959



(7)

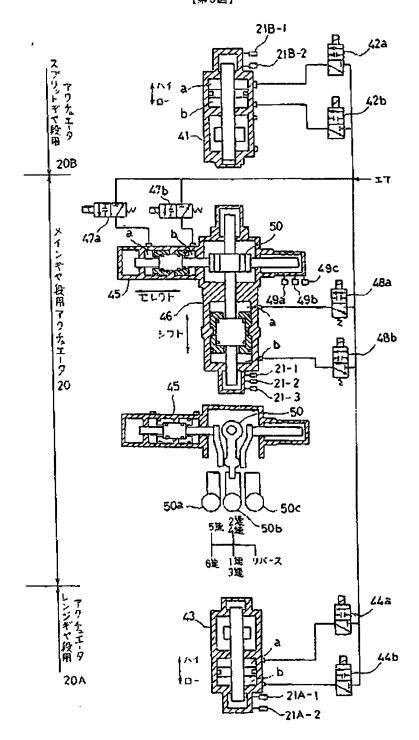


実登2562959

【第4図】

				Y**
シフト段	スプリットギャス登		レンジギャ段部	ヤヤレシオ
1 FOM	直結(1000)	24C × 21M Z4M × Z1C	ZHC ZLM ZHM*ZLC	10.729
інібн	ZSC ZSM	Z1M Z1C	ZHC ZLM ZHM ZLC	8.702
21	互続(1.000)	24C × 22M 24M × 22C	ZHM XZLC	6.575
2H	ZSC ZSM	<u>72M</u> 72C	ZHC ZLM ZHM ZLC	5.333
3 L	章結(1.000)	Z4C , Z1M Z4M Z1C	直絡(1.000)	3.649
3Н	ZSC ZSM	<u>Z1M</u> Z1C	道緒 (1.000)	2.959
41	函約(1000)	<u>Z4C k Z2M</u> Z4M Z2C	直続 (1.000)	2.236
4H	2 <u>2\$C</u> 25M	22M 22C	遊稿 (1.000)	1.813
5 L	道施(1.000)	<u>Z4C z3M</u> Z4M z3C	直結 (1.000)	1.464
5H	ZSC ZSM	<u>Z3M</u> Z3C	直橋(1000)	1.187
61	追結(1.000)	直絡(1000)	道施(1000)	1.000
6Н	ZSC ZSM	74M 74C	函語(I-000)	0.811
REVH	直結(1000)	Z4C ZRI ZRC Z4M ZRMZRI	ZHC ZLM ZHM ZCC	9.563
REYL	ZSC 25M	ZRI ZRC ZRM ZRI	ZHC ZLM	7.756

【第5図】



(10)

実登2562959

【第7図】

